



RS-LiDAR-16

—— 用户手册



目录

1 安全提示.....	1
2 产品简介.....	2
3 产品规格.....	3
4 电气接口.....	4
4.1 设备电源.....	4
4.2 电气安装.....	4
4.3 电气接口.....	4
5 通信协议.....	6
5.1 主数据流输出协议（MSOP）.....	6
5.1.1 帧头.....	7
5.1.2 数据块区间.....	8
5.1.3 帧尾.....	10
5.1.4 数据包示范数据.....	10
5.2 设备信息输出协议（DIFOP）.....	11
5.3 用户配置写入协议（UCWP）.....	12
6 GPS 同步.....	15
6.1 GPS 时间同步原理.....	15
6.2 GPS 使用.....	15
7 点云呈现.....	17
7.1 坐标映射.....	17
7.2 典型场景点云呈现.....	17
8 垂直角度定义.....	20
9 反射率信息解读.....	22
附录 A 精确的点时间计算.....	23
附录 B 各寄存器定义详情.....	24
B.1 电机转速（MOT_SPD）.....	24
B.2 以太网（ETH）.....	24
B.3 电机锁相相位(MOT_PHASE).....	25
B.4 主板固件版本(TOP_FRM).....	25
B.5 底板固件版本(BOT_FRM).....	25
B.6 垂直角校准（COR_PITCH）.....	25
B.7 序列号（SN）.....	26
B.8 上位机驱动兼容性信息（SOFTWARE_VER）.....	26
B.9 时间（UTC_TIME）.....	26
B.10 运行状态（STATUS）.....	27
B.11 故障诊断（FALT_DIGS）.....	27
B.12 GPSRMC 数据包-ASCII 码数据类型.....	28
附录 C RSView.....	29
C.1 软件功能.....	29
C.2 安装 RSView.....	29
C.3 设置网路.....	30
C.4 可视化数据.....	30

C.5 保存 RS-LIDAR-16 数据为 PCAP 格式.....	31
C.6 回放 pcap 数据.....	32
C.7 RS-LiDAR-16 工厂固件信息配置.....	35
C.8 配置 RSView Data Port.....	35
附录 D RS-LiDAR-16 ROS Package.....	37
D.1 安装软件.....	37
D.2 编译 RS-LiDAR-16 ROS Package.....	37
D.3 配置电脑 IP.....	37
D.4 实时显示.....	37
D.5 查看离线数据.....	38
附录 E 机械尺寸.....	40

术语表

MSOP	主数据流输出协议，Main data Stream Output Protocol，简称：MSOP
DIFOP	设备信息输出协议，Device Info Output Protocol，简称：DIFOP
UCWP	用户配置写入协议：User Configuration Write Protocol，简称：UCWP
Azimuth	雷达的水平角
Timestamp	时间戳，记录系统时间
Header	协议包中的帧头
Tail	协议包中的帧尾

非常感谢您购买了 RS-LiDAR-16 激光雷达产品，请您认真阅读并祝您使用愉快！

1 安全提示

为避免损坏设备及违反保修条款，请勿打开传感器。

- 阅读说明 - 请在使用本产品之前，认真阅读所有安全和操作说明。
- 遵循说明 - 请遵循所有操作和使用说明。
- 保留说明 - 请保留所有安全和操作说明，以备将来参考。
- 注意警告 - 请遵守产品和操作说明中的所有警告，以免发生意外。
- 产品维修 - 在操作中描述的内容之外，请不要尝试维修产品。如需维修，请及时联系本公司。

2 产品简介

RS-LiDAR-16 是深圳市速腾聚创科技有限公司最新推出的 16 线激光雷达，是国内首款、世界领先的小型激光雷达，主要面向无人驾驶汽车环境感知、机器人环境感知、无人机测绘等领域。

RS-LiDAR-16 采用混合固态激光雷达方式，集合了 16 个激光收发组件，测量距离 150 米以上，测量精度 $\pm 2\text{cm}$ 以内，出点数高达 320,000 点/秒，水平测角 360° 、垂直测角 30° 。

RS-LiDAR-16 通过 16 个激光发射组件快速旋转的同时发射高频率激光束对外界环境进行持续性的扫描，经过测距算法提供三维空间点云数据及物体反射率，可以让机器看到周围的世界，为定位、导航、避障等提供有力的保障。

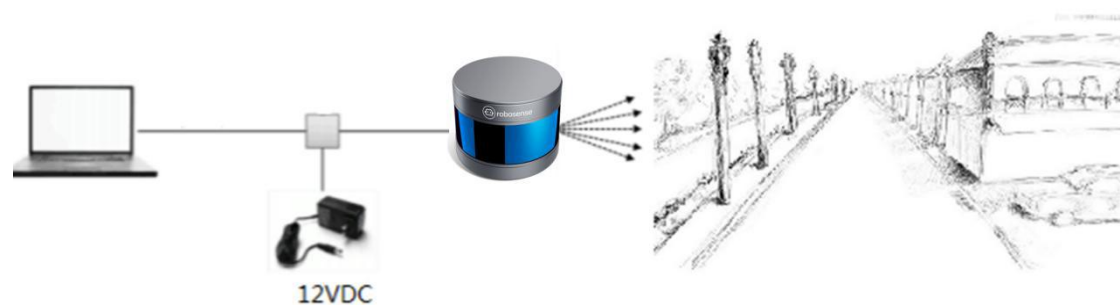


图 1 RS-LiDAR-16 激光雷达成像系统

该设备的使用过程包括以下步骤：

- 连接 RS-LiDAR-16 设备；
- 解析数据包获得旋转角，测距信息，以及校准反射率；
- 依据雷达的旋转角，测距以及垂直角度计算 XYZ 坐标值；
- 根据需求存储数据；
- 可读取设备当前状态配置信息；
- 可根据需求重新配置以太网、时间、转速信息。

3 产品规格

表 1 产品规格

传感器	<ul style="list-style-type: none"> ● TOF 法测距 16 通道 ● 测距：20cm 至 150 米（目标反射率 20%） ● 精度：+/- 2cm（典型值） ● 视角（垂直）：±15°（共 30°） ● 角分辨率：（垂直）：2° ● 视角（水平）：360° ● 角分辨率（水平/方位角）：0.09°（5Hz）至 0.36°（20Hz） ● 转速：300/600/1200rpm（5/10/20Hz）
激光	<ul style="list-style-type: none"> ● Class 1 ● 波长：905nm ● 激光发射角：水平 3mrad，垂直 1.2mrad
输出	<ul style="list-style-type: none"> ● 320k 点/秒 ● 百兆以太网 ● UDP 包中包含 <ul style="list-style-type: none"> 距离信息 旋转角度信息 经校准的反射率信息 同步的时间标签（分辨率 1us）
机械 / 电子操作	<ul style="list-style-type: none"> ● 功耗：9w(典型值) ● 工作电压：12VDC（带接口盒, 稳定电压）9-32VDC ● 重量：0.840kg（不包含数据线） ● 尺寸：直径 109mm * 高 82.7 mm ● 防护安全级别：IP67 ● 工作温度范围：-10°C ~ +60°C

4 电气接口

4.1 设备电源

设备供电要求电压范围 9-32 VDC，推荐使用 12 VDC。

设备工作状态下功耗约为 9W（典型值）。

4.2 电气安装

RS-LiDAR-16 激光雷达从主机下壳体侧面引出的缆线（电源/数据线）的另一端使用了标准的 SH1.1.25 接线端子，接线端子针脚序号如下图所示。

用户使用 RS-LiDAR-16 可将 SH1.25 端子插入 Power BOX 中对应的位置。

ITEM NO.	CABLE COLOR/SIZE	DESCRIPTION	QTY.
1	blue(26AWG)	GPS REC	1
2	green(26AWG)	GPS PLUSE	1
3	red(26AWG)	+12V	1
4	yellow(26AWG)	+12V	1
5	white(26AWG)	GROUND	1
6	black(26AWG)	GROUND	1
7	brown(26AWG)	ethernet RX-	1
8	brown white(26AWG)	ethernet RX+	1
9	orange(26AWG)	ethernet TX-	1
10	orange white(26AWG)	ethernet TX+	1

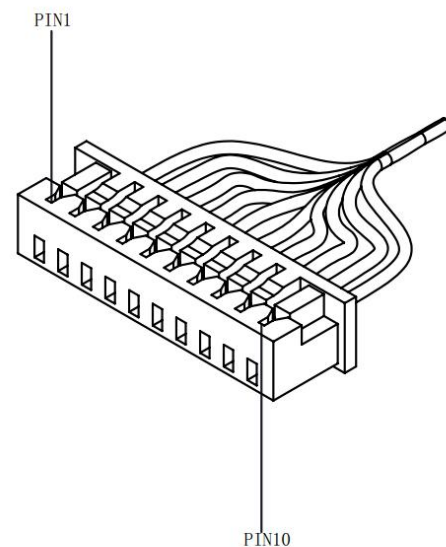


图 2 接线端子针脚序号

4.3 电气接口

RS-LiDAR-16 出厂默认接驳 Power BOX。

RS-LiDAR-16 附件 Power BOX 具有电源指示灯及各类的接口，可接驳电源输入、网线及 GPS 输入线。其端口包含：设备电源输入（DC 5.5-2.1 母座），RS-LiDAR-16 数据输出（RJ45

网口座) 以及 GPS 设备输入 (SH1.0-6P 母座)。相对应的位置如下图所示:

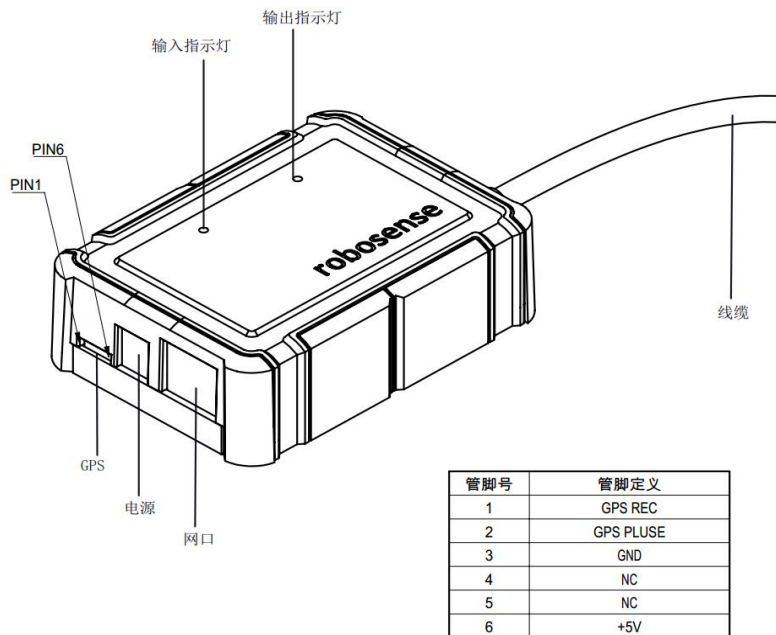


图 3 Power BOX 接口定义

注意: RS-LiDAR-16 的“地”与外部系统连接时, 外部系统供电电源负极(“地”)与 GPS 系统的“地”必须为非隔离共地系统。

电源正常输入时, 红色电源输入指示灯亮起; 电源正常输出时, 绿色电源输出指示灯亮起。当输入指示灯点亮, 输出指示灯暗灭时, Power BOX 进入保护状态。如输入指示灯及输出指示灯同时暗或灭时, 请检查电源输入是否正常, 如电源输入正常, 即 Power BOX 可能已经损坏, 请返厂维修。

GPS 接口定义: GPS REC 为 GPS UART 输入; GPS PULSE 为 GPS PPS 输入。

网络接口遵循 EIA/TIA568 标准。

电源接口使用标准 DC 5.5-2.1 接口。

5 通信协议

RS-LiDAR-16 与电脑之间的通信采用以太网介质，使用 UDP 协议，输出包有两种类型：MSOP 包和 DIFOP 包。文中所有涉及 UDP 的协议包均为 1290byte 定长，其中 1248byte 为有效载荷，其余 42byte 为 UDP 封包开支。RS-LiDAR-16 网络参数可配置，出厂默认采用固定 IP 和端口号模式，按照如下表格。

表 2 出厂默认网络配置表

	IP 地址	MSOP 包端口号	DIFOP 包端口号
RS-LiDAR-16	192.168.1.200	6699	7788
电脑	192.168.1.102		

设备默认 MAC 地址是在工厂初始设置的，但是设备 MAC 地址可根据需求改动。

使用设备的时候，需要把电脑的 IP 设置为与设备同一网段上，例如 192.168.1.x，子网掩码为 255.255.255.0。若不知设备网络配置信息，请将主机子网掩码设置为 0.0.0.0 后连接设备使用 Wireshark 抓取设备输出包进行分析。

RS-LiDAR-16 和电脑之间的通信协议主要分三类，一览表见下表格。

- 主数据流输出协议 MSOP，将雷达扫描出来的距离，角度，反射率等信息封装成包输出给电脑；
- 设备信息输出协议 DIFOP，将此设备当前状态的各种配置信息输出给电脑；
- 用户权限写入协议 UCWP，用户可以根据自己需求，重新修改设备的某些配置参数。

表 3 设备协议一览表

(协议/包) 名称	简写	功能	类型	包大小	发送间隔
Main data Stream Output Protocol	MSOP	扫描数据输出	UDP	1248byte	约 1.2ms
Device Information Output Protocol	DIFOP	设备信息输出	UDP	1248byte	约 100ms
User Configuration Write Protocol	UCWP	配置设备参数输入	UDP	1248byte	INF

注：下面章节皆为对协议中的有效载荷（1248byte）部分进行描述和定义。

5.1 主数据流输出协议（MSOP）

主数据流输出协议：Main data Stream Output Protocol，简称：MSOP。

I/O 类型：设备输出，电脑解析。

默认端口号为 6699。

MSOP 包完成三维测量相关数据输出，包括激光测距值、回波的反射率值、水平旋转角度值和时间戳。MSOP 包的有效载荷长度为 1248 字节，其中 42byte 的同步帧头 Header ，1200byte 的数据块区间（共 12 个 100byte 的 data block），以及 6byte 帧尾 Tail。

数据包的基本结构如下图所示。

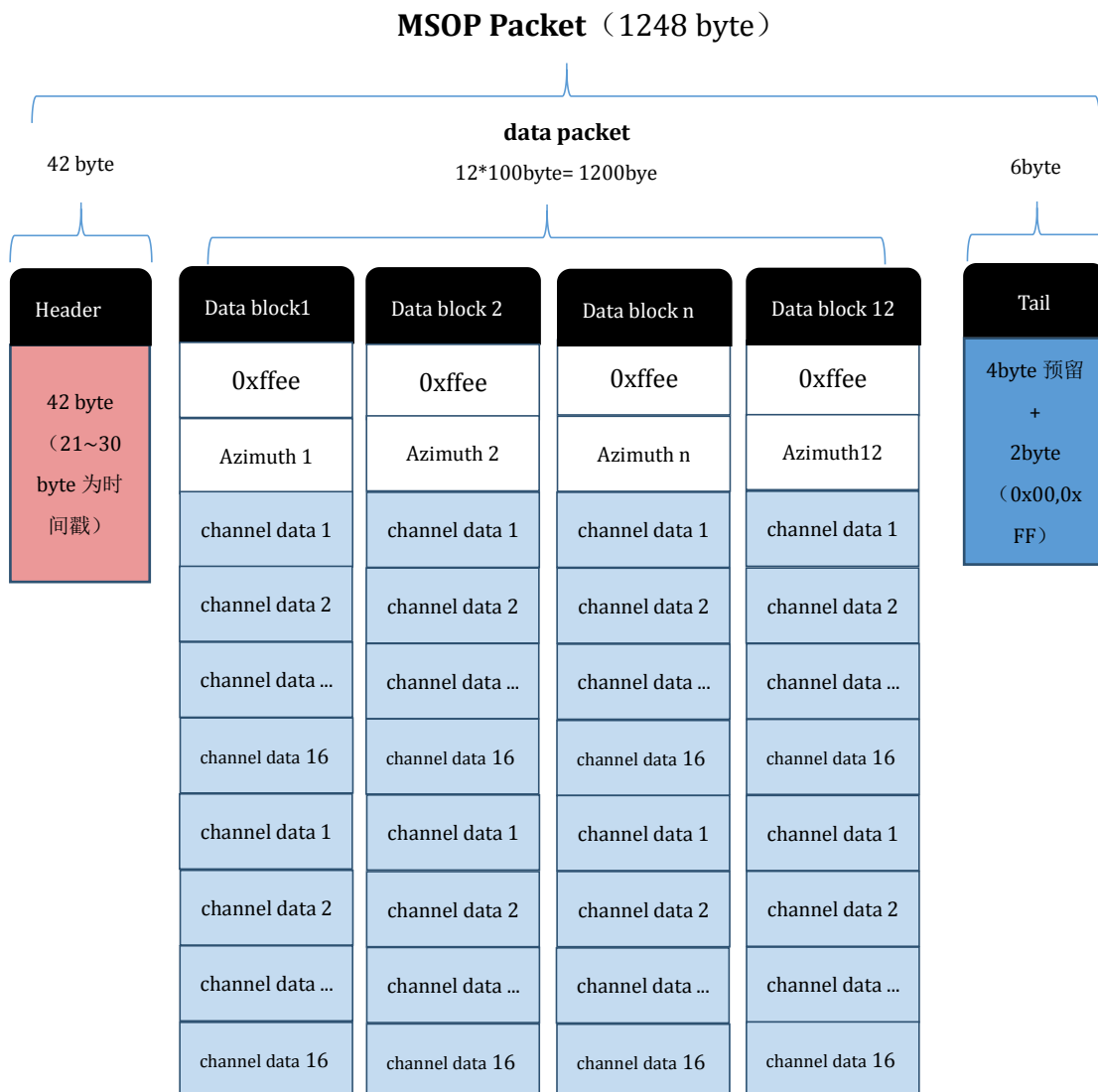


图 4 MSOP Packet 数据包定义示意图

5.1.1 帧头

帧头 Header 共 42byte，用于识别出数据的开始位置。

在 Header 的 42byte 数据中有 8byte 用于数据包头的检测, 剩下 34byte 中, 21~30byte 存储时间戳, 其余作预留处理, 为后续的更新升级使用。

Header 的前 8 位定义为 0x55,0xAA,0x05,0x0A,0x5A,0xA5,0x50,0xA0, 可以选取前面 4 位作为包的检查序列。

定义的时间戳用来记录系统的时间, 分辨率为 1us, 可以参考附录 B.9 中的时间定义以及本章第 3 小节的示例对时间的解析。

5.1.2 数据块区间

数据块区间是 MSOP 包中传感器的测量值部分, 共 1200byte。它由 12 个 data block 组成, 每个 block 长度为 100byte, 代表一组完整的测距数据。Data block 中 100byte 的空间包括: 2byte 的标志位, 使用 0xffee 表示; 2byte 的 Azimuth, 表示水平旋转角度信息, 每个角度信息对应着 32 个的 channel data, 包含 2 组完整的 16 通道信息。(通道序号与垂直角度的关系参见文中第 8 章中的定义)。

5.1.2.1 角度值定义

每个 Block 中 RS-LiDAR-16 输出的水平角度值是该 Block 中第一个通道激光测距时的角度值。角度值来源于角度编码器, 角度编码器的零点即角度的零点, 水平旋转角度值的分辨率为 0.01 度。事实上每个 data block 区域有 32 组的 channel data, 对应两次 16 线测距信息, 而每个 data block 只有一个水平旋转角度值, 因此每个 data block 水平旋转角度值对应于该 data block 中的第一次 16 线测距中的第一通道的测量时的水平角度, 第二次 16 线测距中的第一通道的水平角度对应需通过在点云解析过程中进行插值计算得到新的角度(插值做法请参考 5.1.2.2 的介绍说明)。

例如, 在图 6 中, 数据包的角度值计算方式是:

获取的数据包里的角度值得十六进制数: 0x00, 0x44。

将数据组成 16bit, 为 16bit 无符号整型数据。表示为: 0x0044。

转换为十进制数字: 68。

除以 100。

结果: 0.68 度。

因此, 这次的发射激光角度值为 0.68 度。

注意：设备规定的角度值为零对应的位置为图 9 中 Y 轴正方向所指位置。

5.1.2.2 角度插值

RS-LiDAR-16 每隔一组 16 线激光测距才输出一组水平旋转角度信息，因此对于没有输出水平旋转角度信息的那组 16 线激光测距需要通过插值来获得。有很多种方式可以插值，下面的方法是最简单和直接的一种。

对于一个 Packet 中的数据，Block 1 和 Block 2 的第一个数据采集的时间间隔是 ~100us，可以认为在这个期间雷达是匀速旋转的。因此可以计算第 N+1 组 16 线激光测距的第一个数据的水平角度是第 N 组 16 线激光测距的第一个数据的水平角度和第 N+2 组 16 线激光测距的第一个数据的水平角度的均值。

如下是伪代码，代码会检测在第 N 组到第 N+2 组的时候是否水平旋转角度从 359.99 经过 0 度。如下设定 N=1：

```
// First, adjust for a rollover from 359.99° to 0°
If (Azimuth[3] < Azimuth[1])
    Then Azimuth[3] := Azimuth[3] + 360;
Endif;
// Perform the interpolation
Azimuth[2] := Azimuth[1] + ((Azimuth[3] - Azimuth[1]) / 2);
// Correct for any rollover over from 359.99° to 0°
If (Azimuth[2] > 360)
    Then Azimuth[2] := Azimuth[2] - 360;
Endif
```

5.1.2.3 channel data 定义

channel data 是 3byte，高两字节用于表示距离信息，低一字节用于表示反射率信息，如下图所示。

表 4 channel data 示意图

Channel data n (3 byte)		
2 byte Distance		1 byte Reflectivity
Distance1 [16:8]	Distance2 [7:0]	Reflectivity 反射率信息

Distance 是 2byte，单位为 cm，分辨率是 1cm。

反射率信息为相对反射率，其具体定义参考“反射率信息解读”章节的描述，反射率信息可以反映实测环境下系统的反射率性能，通过反射率信息可以完成对不材质物体的区分。

channel data 的解析如下：

例如，在图 8 中，数据包的 channel data 解析，计算方式是：

获取数据包里的距离值的十六进制数：0x06,0x42 。

将数据组成 16bit，为 16bit 无符号整型数据。表示为：0x0642。

距离值转换为十进制数字：1602。

距离值除以 100。

结果：16.02 米。

因此，这次的测距距离是 16.02 米。

5.1.3 帧尾

帧尾（Tail）长度 6byte，4byte 位预留信息，2byte 的 0x00，0xFF。

5.1.4 数据包示范数据

1	0.000000	192.168.2.103	192.168.1.102	UDP	1290 6677 → 6699	Len=1248
2	0.001153	192.168.2.103	192.168.1.102	UDP	1290 6677 → 6699	Len=1248
3	0.002355	192.168.2.103	192.168.1.102	UDP	1290 6677 → 6699	Len=1248
4	0.003616	192.168.2.103	192.168.1.102	UDP	1290 6677 → 6699	Len=1248
5	0.004768	192.168.2.103	192.168.1.102	UDP	1290 6677 → 6699	Len=1248

▷ Frame 4: 1290 bytes on wire (10320 bits), 1290 bytes captured (10320 bits) on interface 0		
▷ Ethernet II, Src: Dell_17:4a:cc (00:1c:23:17:4a:cc), Dst: Dell_48:60:3f (84:7b:eb:48:60:3f)		
▷ Internet Protocol Version 4, Src: 192.168.2.103, Dst: 192.168.1.102		
▷ User Datagram Protocol, Src Port: 6677 (6677), Dst Port: 6699 (6699)		
▷ Data (1248 bytes)		

0000	84 7b eb 48 60 3f 00 1c	23 17 4a cc 08 00 45 00	.{.H`?..#.J...E.
0010	04 fc fc 40 40 00 80 11	74 92 c0 a8 02 67 c0 a8	...@...t...g..
0020	01 66 1a 15 1a 2b 04 e8	33 6f 55 aa 05 0a 5a a5	.f...+.3cU...Z.
0030	50 a0 00 00 00 00 00 00	00 00 00 00 00 00 00 00	P.....
0040	00 00 00 00 00 00 00 00	00 00 00 00 00 00 00 00
0050	00 00 5a 5a ff ee 2b 70	ff ff bc 06 76 09 ff ff	..ZZ..+pv...
0060	bc 06 7f 07 06 7b 12 06	6e 08 06 7d 0e 06 7d 09{..n..}..}
0070	06 78 0e 06 81 05 06 79	08 06 81 13 06 6b 10 06	.x....yk...
0080	79 0d 06 80 0c 06 7e 0c	ff ff bc 06 75 09 ff ff	y....~.u...
0090	bc 06 7f 07 06 7a 11 06	6d 08 06 7c 0e 06 7c 09z...m.. .. .
00a0	06 78 0e 06 80 05 06 79	07 06 80 13 06 6a 10 06	.x....yj...
00b0	78 0d 06 7f 0c 06 7f 0c	ff ee 2b 78 ff ff bc 06	x.....+x....
00c0	75 09 ff ff bc 06 7e 07	06 7c 11 06 6c 08 06 7b	u....~. ...l..{
00d0	0f 06 7c 09 06 77 0e 06	7f 05 06 79 07 06 7e 13w... ..y...~.
00e0	06 68 10 06 77 0d 06 80	0c 06 7d 0c ff ff bc 06	.h.w... ..}.....
00f0	73 09 ff ff bc 06 7d 07	06 7b 11 06 6c 08 06 7a	s.....}. ..{...l..z
0100	0f 06 7b 09 06 78 0e 06	7f 05 06 77 07 06 7e 13	..{..X... ..w...~.

图 5 MSOP packet 展示

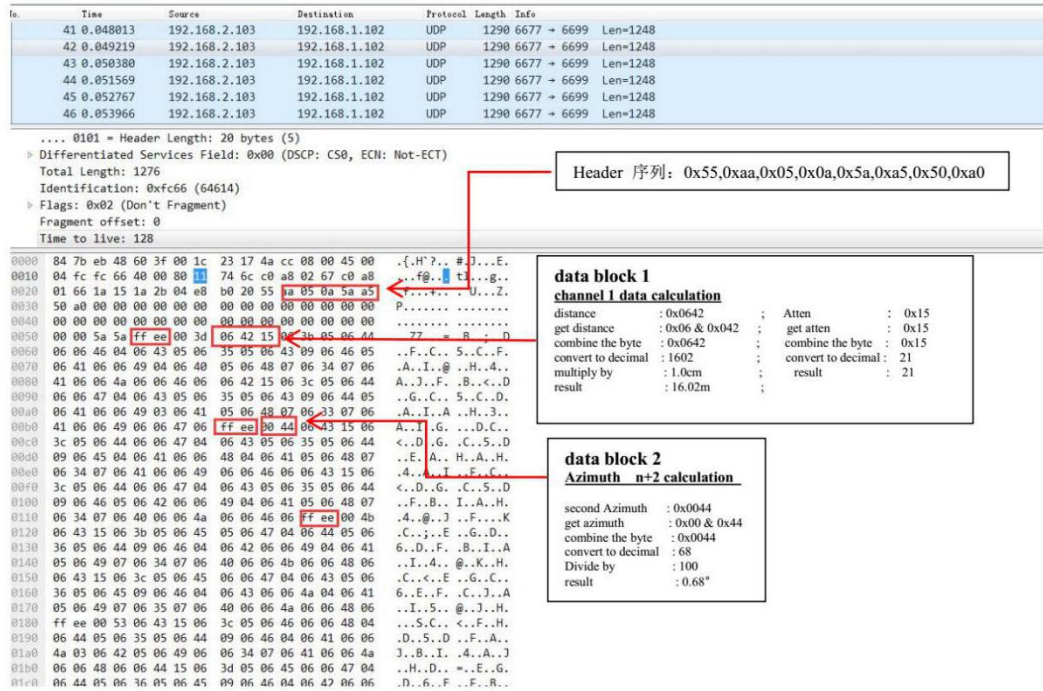


图 6 data block 区数据展示

5.2 设备信息输出协议 (DIFOP)

设备信息输出协议，Device Info Output Protocol，简称：DIFOP

I/O 类型：设备输出，电脑读取。

默认端口号为 7788。

DIFOP 是为了将设备序列号 (S/N)、固件版本信息、上位机驱动兼容性信息、网络配置信息、校准信息、电机运行配置、运行状态、故障诊断信息定期发送给用户的“仅输出”协议，用户可以通过读取 DIFOP 解读当前使用设备的各种参数的具体信息。

一个完整的 DIFOP Packet 的数据格式结构为同步帧头，数据区，帧尾。每个数据包共 1248byte：包括 8byte 同步帧头 Header，1238byte 的数据区，以及 2byte 帧尾 Tail。

数据包的基本结构如下表所示。

表 5 DIFOP Packet 的数据格式结构

段落划分	序号	信息	Offset	长度 (byte)
Header	0	DIFOP 识别头	0	8
Data	1	电机转速	8	2
	2	以太网	10	26
	3	静态量校准基值	36	2
	4	电机锁相相位	38	2

	5	主板固件版本号	40	5
	6	底板固件版本号	45	50
	7	预留	50	50
	8	垂直角度校准信息	100	64
	9	预留	164	128
	10	序列号	292	6
	11	预留	298	3
	12	上位机驱动兼容信息	301	2
	13	时间	303	10
	14	运行状态	313	18
	15	预留	331	11
	16	故障诊断	342	40
	17	GPSRMC	382	86
	18	各通道静态量校准值	468	697
	19	预留	1165	81
Tail	20	帧尾	1246	2

注：表格中 Header（DIFOP 识别头）为 0xA5,0xFF,0x00,0x5A,0x11,0x11,0x55,0x55，其中前 4 个字节可作为包的检查序列，即 0xA5,0xFF,0x00,0x5A。

Tail 帧尾内容为 0x0F,0xF0。

每一项信息的寄存器的定义以及使用参见用户手册附录第 2 节中的详细描述。

5.3 用户配置写入协议（UCWP）

用户配置写入协议:User Configuration Write Protocol，简称：UCWP

I/O 类型：主机向设备写入

UCWP 实现功能：用户根据需求可以对设备的以太网、时间、电机参数重新配置。

一个完整的 UCWP Packet 的数据格式结构为同步帧头，子帧，帧尾。每个数据包共 1248byte：包括 8byte 同步帧头 Header，1238byte 的数据去，以及 2byte 帧尾组成。

具体内容遵照的协议参考下表。

表 6 UCWP Packet 的数据格式结构

段落划分	序号	信息	Offset	长度 (byte)
Header	0	UCWP 识别头	0	8
Data	1	电机转速	8	2
	2	以太网	10	26
	3	时间	36	10
	4	预留	46	2
	5	电机锁相相位	48	2
	6	预留	50	1196

Tail	7	帧尾	1246	2
------	---	----	------	---

注：表中 Header（UCWP 识别头）为 0xAA,0x00,0xFF,0x11,0x22,0x22,0xAA,0xAA，其中 Header 前 4 个字节作为包的检查序列，即 0xAA,0x00,0xFF,0x11。

Tail 帧尾内容为 0x0F,0xF0。

在此声明，RS-LiDAR-16 并不包含电池系统及掉电后可持续运行的 RTC，在无 GPS 或者无 GPS 信号时，启动 RS-LiDAR-16 后必须由 PC 通过 UCWP 协议向设备写入时间，否则则按照默认的一个系统时间计时。

见附录第 2 节中对以太网、时间、电机转速、电机相位锁定四个寄存器的详细定义。

如用户想重新设置 LiDAR IP 为 192.168.1.105，目的 PC IP 为 192.168.1.225，Max_ADDR 为 001C23174ACC，MSOP 包端口为 6688，DIFOP 包端口位 8899，时间 2017 年 3 月 10 日 9 点 45 分 30 秒 100ms 200us，转速为 600rpm，电机锁相相位 90 度时，根据 UCWP Packet 和每个寄存器的定义，可以按照如下表格通过向 LiDAR 发送 UDP 包进行重新配置。

表 7 配置示例

信息	更改内容	配置内容	长度 (byte)
Header		0xAA,0x00,0xFF,0x11,0x22,0x22,0xAA,0xAA	8
转速	600rpm	0x02 0x58	2
LiDAR IP (LIDAR_IP)	192.168.1.105	0xC0 0xA8 0x01 0x69	4
目的 PC IP (DEST_PC_IP)	192.168.1.225	0xC0 0xA8 0x01 0xE1	4
设备地址 (MAC_ADDR)	001C23174ACC	0x00,0x1C,0x23, 0x17,0x4A,0xCC	6
MSOP 端口 (port1)	6688	0x1A20	2
MSOP 端口 (port2)	6688	0x1A20	2
DIFOP 端口 (port3)	8899	0x22C3	2
DIFOP 端口 (port4)	8899	0x22C3	2
Port5~port6	00,00,00,00	0x00,0x00,0x00,0x00	4
时间	2017 年 3 月 10 日	0x11 0x03 0x0A	10

	9 点 45 分 30 秒 100ms 200us	0x09 0x2D 0x1E 0x00,0x64 0x00,0xC8	
预留	预留	0x00	2
电机调相	90	0x005A	2
预留	预留	0x00	1196
Tail		0x0F,0xF0	2

使用本协议配置设备时，不可进行字节级或区段级寻址、写入，必须完整写入整个列表；列表写入后对应功能即刻更新，但网络参数会在下次启动设备的初始化流程中生效。

注：RSVIEW 软件提供了通过 UCWP 设置设备参数的可视化界面功能，对于 UCWP 协议不理解的情况下建议使用 RSVIEW 来进行参数调整。

6 GPS 同步

RS-LiDAR-16 可外接 GPS 模块，并且将 GPS 发出的时间同步为设备的系统时间，也可以将 GPS 发出的 GPRMC 消息保存到 DIFOP 包中输出。

6.1 GPS 时间同步原理

GPS 模块连续向设备发送 GPRMC 数据和 PPS 同步脉冲信号，PPS 同步脉冲长度为 20ms 至 200ms，GPRMC 数据必须在同步脉冲上升沿 500ms 内完成。

6.2 GPS 使用

RS-LiDAR-16 电源盒上面的 GPS 接口规格为 SH1.0-6P 母座，引脚定义如图 3 所示。其中：

引脚 GPS REC 接收来自 GPS 模块输出的 3.3V TTL 电平标准的串口数据；

引脚 GPS PULSE 接收 GPS 模块输出的正 TTL 同步脉冲信号；

引脚+5V 可以给 GPS 模块供电（如果是 3.3V 供电的 GPS 模块请自行进行电压转换）；

引脚 GND 为外接 GPS 模块提供接地。

外接的 GPS 模块需要设置输出串口的波特率为 9600bps，8bit 数据位，无校验位，停止位 1。RS-LiDAR-16 只读取 GPS 模块发出的 GPRMC 格式的数据，其标准格式如下：

\$GPRMC,<1>,<2>,<3>,<4>,<5>,<6>,<7>,<8>,<9>,<10>,<11>,<12>*hh

<1> UTC 时间

<2> 定位状态，A=有效定位，V=无效定位

<3> 纬度

<4> 纬度半球 N(北半球)或 S(南半球)

<5> 经度

<6> 经度半球 E(东经)或 W(西经)

<7> 地面速率

<8> 地面航向

<9> UTC 日期

<10> 磁偏角

<11> 磁偏角方向，E(东)或 W(西)

<12> 模式指示(A=自主定位, D=差分, E=估算, N=数据无效)

*后 hh 为\$到*所有字符的异或和

目前市场的 GPS 模块发出的 GPRMC 消息长度存在不一致情况, RS-LiDAR-16 预留的 GPRMC 消息长度最长为 86byte, 可以兼容大部分市场上的 GPS 模块发出来的 GPRMC 消息格式, 如果发现不兼容情况请联系 Robosense 技术支持。

7 点云呈现

7.1 坐标映射

由于雷达封装的数据包仅为水平旋转角度和距离参量，为了呈现三维点云图的效果，将极坐标下的角度和距离信息转化为了笛卡尔坐标系下的 x,y,z 坐标，如图 9 所示，他们的转换关系如下式所示：

$$\begin{cases} x = r \cos(\omega) \sin(\alpha); \\ y = r \cos(\omega) \cos(\alpha); \\ z = r \sin(\omega); \end{cases}$$

其中 r 为实测距离， ω 为激光的垂直角度， α 为激光的水平旋转角度， x 、 y 、 z 为极坐标投影到 X 、 Y 、 Z 轴上的坐标。

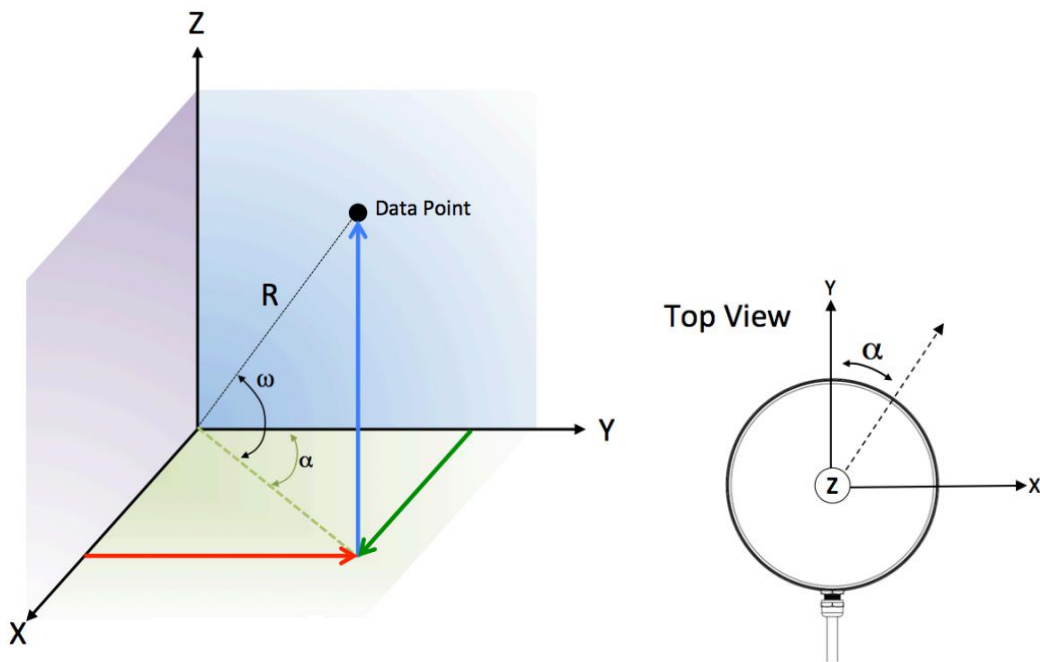


图 7 雷达极坐标和 XYZ 坐标映射

注 1：在 RS-LiDAR ROS 包源码中，默认进行了坐标变换，ROS 下面的 X 轴定义指向图 9 中的 Y 正方向，ROS 下面的 Y 轴定义指向图 9 中的 X 负方向。

注 2：雷达的坐标原点定义在雷达结构中心，高度距离底座 39.8mm。

7.2 典型场景点云呈现

当激光雷达扫描平面墙体时，呈现出类似双曲线分布轮廓图，如图 10 所示，这是因为

16 线激光雷达在圆形环境中扫描一周的路径为若干个向上或向下的圆锥面，其形成的点云图为圆形，当扫描的环境不为圆形时，其点云图为所有圆锥面与扫描环境的交线。因此，当激光雷达扫描平面墙体时，矩形面与圆锥面的交线为一系列的双曲线，如图 11 所示。

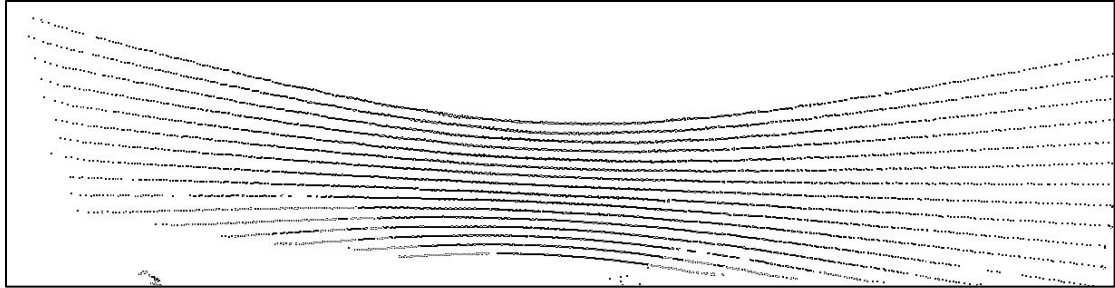


图 8 XZ 平面上的轮廓线

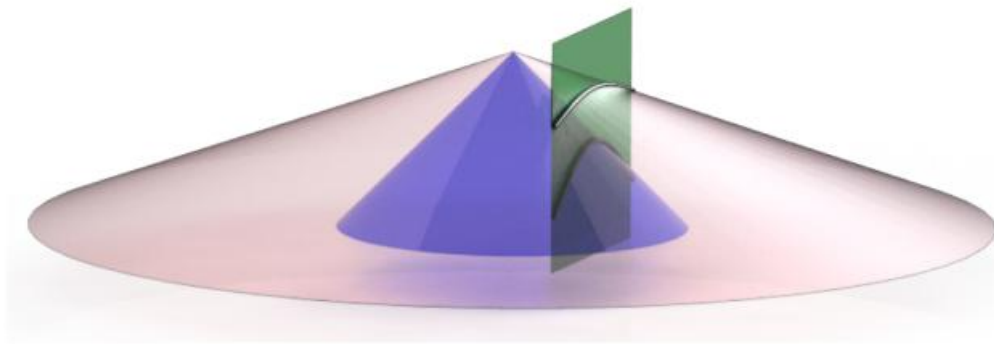


图 9 雷达扫描示意图

当然，也可通过极坐标转化为直角坐标的公式说明这一现象，如图 12 所示推导过程，

最终得到表达式为 $\frac{z^2}{(y \tan(\omega))^2} - \frac{x^2}{y^2} = 1$ 的双曲线，如图 13 所示。当 y 和 ω 为一个定值时，其表示焦点在 z 轴上的双曲线；当 y 一定时， α 越大，双曲线的渐进线斜率越小，离心率越小，双曲线形状越弯曲， α 越小，双曲线的渐进线斜率越大，离心率越大，双曲线形状越平坦；当 ω 一定时， y 越大，则同一角度的渐进线斜率一致， y 值的不同影响整个轮廓线的疏密程度。

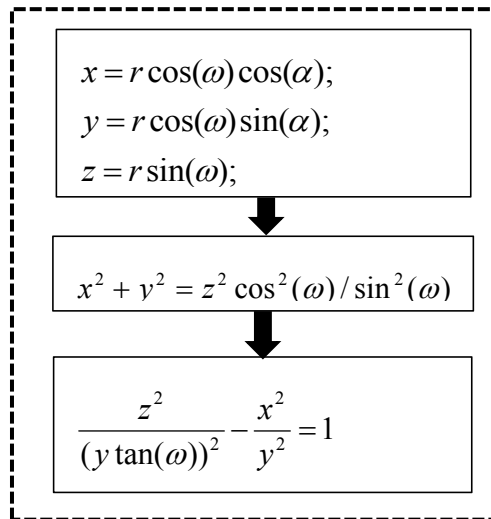


图 10 直角坐标转化为双曲线推导过程

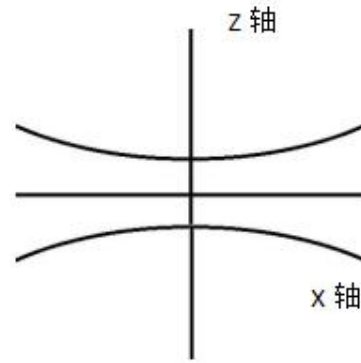


图 13 双曲线

8 垂直角度定义

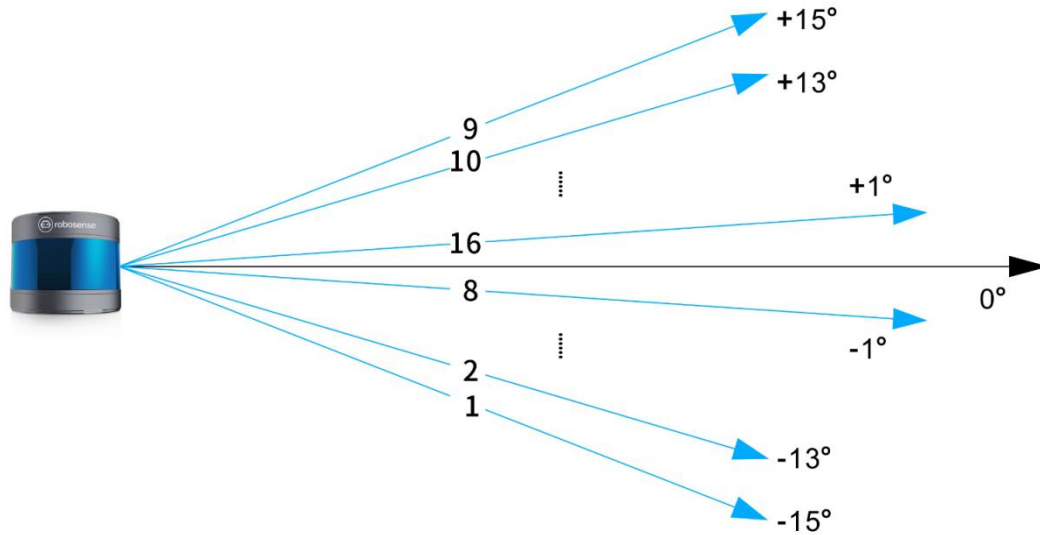


图 11 RS-LiDAR-16 俯仰角定义

RS-LiDAR-16 在垂直方向的角度范围是 $-15^{\circ}\sim+15^{\circ}$ ，角度间隔为 2° 均匀分布。将 16 个激光器定义为 16 路通道，与真实的垂直角度对应关系如图所示。受限于实际装配的误差，需要从设备包装箱中提供的 U 盘中获取设备装配垂直角校准值。

表 8 激光通道序号与激光器垂直角度对应

通道序号	激光器理论垂直角度值
1	-15
2	-13
3	-11
4	-9
5	-7
6	-5
7	-3
8	-1
9	+15
10	+13

11	+11
12	+9
13	+7
14	+5
15	+3
16	+1

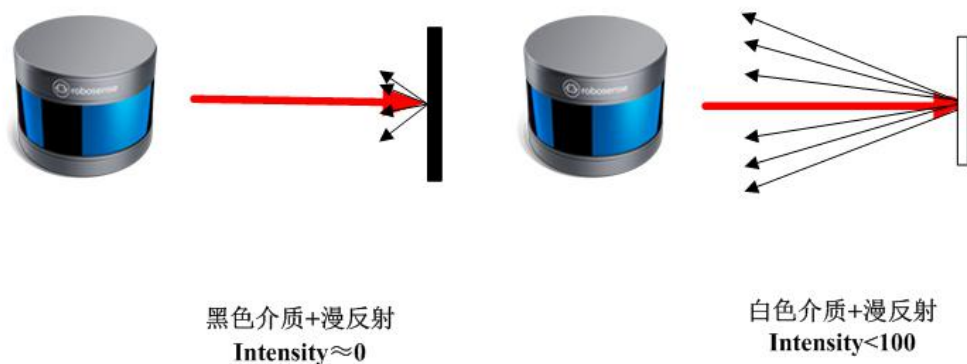
16 通道顺序完成一轮发射所需的时间为 50us。

9 反射率信息解读

RS-LiDAR-16 数据中包含了被测物体反射率信息，反射率是衡量一个物体对光的反射能力的指标，与物体本身的材质有很大的关系。因此，可利用此信息区分不同材质的物体。

在 RS-LiDAR-16 数据中，标定后的反射率范围区间为 0~255，漫反射物体的反射率强度在 0~100 分布，黑色物体反射率低，白色物体反射率高。镜面反射的物体的反射率强度值定义为 101~255，最理想的全反射物体的反射率接近 255。

漫反射



镜面反射

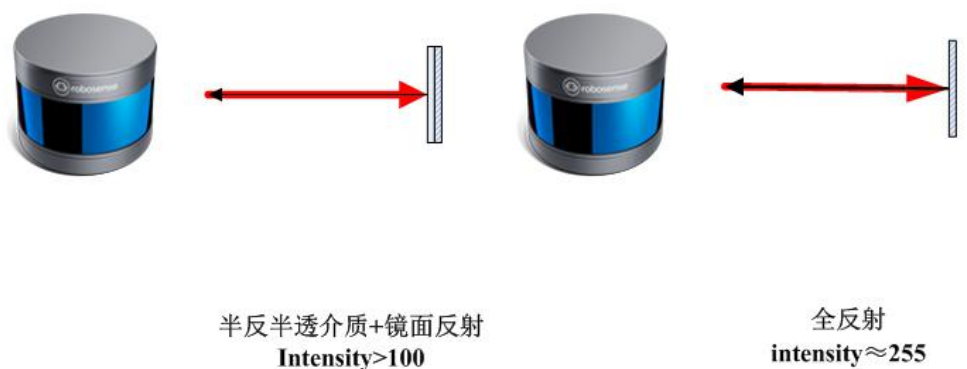


图 12 反射率的标定

如果要计算每个点的反射强度信息，需要根据 MSOP 包中的反射强度值和反射率标定文件一同计算得到。反射率标定文件可以从设备包装箱中提供的 U 盘中获取，文件路径为 `configuration_data/curves.csv`。具体的计算公式建议参考 RS-LiDAR-16 ROS 驱动中的 `rawdata.cc` 文件中的 `calibrateIntensity()` 函数。

附录 A 精确的点时间计算

在每个 MSOP Packet 中, 有 12 个 Block, 每个 Block 有 2 组完整的 16 线激光数据, 因此一个 Packet 中有 24 组完整的激光数据。16 通道激光完成一轮发射和充能需要 50us。两线激光之间发射的时间间隔是 3us, 16 线激光完成一轮发射时间为 $3 \times 16 = 48\text{us}$, 并有 2us 的额外间隔时间, 所以一轮发射和充电的时间周期是 $3 \times 16 + 2 = 50\text{us}$ 。

假设激光的序号 data_index 是 1-16, 激光发射轮数序列为 sequence_index 是 1-24。每个 MSOP Packet 的时间戳是第 1 个激光点的时间, 为了计算每个激光点的时间, 需要将每个激光点的时间偏移量加到时间戳上。

时间偏移量 Time_offset:

$$\text{Time_offset} = 50\text{us} * (\text{sequence_index} - 1) + 3\text{us} * (\text{data_index} - 1)$$

精确的每个激光点的时间 Exact_point_time:

$$\text{Exact_point_time} = \text{Timestamp} + \text{Time_offset}$$

表 9 MOSP Packt 中每个激光点的时间偏移量

	Channel ID	Data Block											
		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
First Firing	1	0.00	100.00	200.00	300.00	400.00	500.00	600.00	700.00	800.00	900.00	1000.00	1100.00
	2	3.00	103.00	203.00	303.00	403.00	503.00	603.00	703.00	803.00	903.00	1003.00	1103.00
	3	6.00	106.00	206.00	306.00	406.00	506.00	606.00	706.00	806.00	906.00	1006.00	1106.00
	4	9.00	109.00	209.00	309.00	409.00	509.00	609.00	709.00	809.00	909.00	1009.00	1109.00
	5	12.00	112.00	212.00	312.00	412.00	512.00	612.00	712.00	812.00	912.00	1012.00	1112.00
	6	15.00	115.00	215.00	315.00	415.00	515.00	615.00	715.00	815.00	915.00	1015.00	1115.00
	7	18.00	118.00	218.00	318.00	418.00	518.00	618.00	718.00	818.00	918.00	1018.00	1118.00
	8	21.00	121.00	221.00	321.00	421.00	521.00	621.00	721.00	821.00	921.00	1021.00	1121.00
	9	24.00	124.00	224.00	324.00	424.00	524.00	624.00	724.00	824.00	924.00	1024.00	1124.00
	10	27.00	127.00	227.00	327.00	427.00	527.00	627.00	727.00	827.00	927.00	1027.00	1127.00
	11	30.00	130.00	230.00	330.00	430.00	530.00	630.00	730.00	830.00	930.00	1030.00	1130.00
	12	33.00	133.00	233.00	333.00	433.00	533.00	633.00	733.00	833.00	933.00	1033.00	1133.00
	13	36.00	136.00	236.00	336.00	436.00	536.00	636.00	736.00	836.00	936.00	1036.00	1136.00
	14	39.00	139.00	239.00	339.00	439.00	539.00	639.00	739.00	839.00	939.00	1039.00	1139.00
	15	42.00	142.00	242.00	342.00	442.00	542.00	642.00	742.00	842.00	942.00	1042.00	1142.00
Second Firing	16	45.00	145.00	245.00	345.00	445.00	545.00	645.00	745.00	845.00	945.00	1045.00	1145.00
	1	50.00	150.00	250.00	350.00	450.00	550.00	650.00	750.00	850.00	950.00	1050.00	1150.00
	2	53.00	153.00	253.00	353.00	453.00	553.00	653.00	753.00	853.00	953.00	1053.00	1153.00
	3	56.00	156.00	256.00	356.00	456.00	556.00	656.00	756.00	856.00	956.00	1056.00	1156.00
	4	59.00	159.00	259.00	359.00	459.00	559.00	659.00	759.00	859.00	959.00	1059.00	1159.00
	5	62.00	162.00	262.00	362.00	462.00	562.00	662.00	762.00	862.00	962.00	1062.00	1162.00
	6	65.00	165.00	265.00	365.00	465.00	565.00	665.00	765.00	865.00	965.00	1065.00	1165.00
	7	68.00	168.00	268.00	368.00	468.00	568.00	668.00	768.00	868.00	968.00	1068.00	1168.00
	8	71.00	171.00	271.00	371.00	471.00	571.00	671.00	771.00	871.00	971.00	1071.00	1171.00
	9	74.00	174.00	274.00	374.00	474.00	574.00	674.00	774.00	874.00	974.00	1074.00	1174.00
	10	77.00	177.00	277.00	377.00	477.00	577.00	677.00	777.00	877.00	977.00	1077.00	1177.00
	11	80.00	180.00	280.00	380.00	480.00	580.00	680.00	780.00	880.00	980.00	1080.00	1180.00
	12	83.00	183.00	283.00	383.00	483.00	583.00	683.00	783.00	883.00	983.00	1083.00	1183.00
	13	86.00	186.00	286.00	386.00	486.00	586.00	686.00	786.00	886.00	986.00	1086.00	1186.00
	14	89.00	189.00	289.00	389.00	489.00	589.00	689.00	789.00	889.00	989.00	1089.00	1189.00
	15	92.00	192.00	292.00	392.00	492.00	592.00	692.00	792.00	892.00	992.00	1092.00	1192.00
	16	95.00	195.00	295.00	395.00	495.00	595.00	695.00	795.00	895.00	995.00	1095.00	1195.00

附录 B 各寄存器定义详情

此处内容补充 5 章节中协议里定义各个信息的定义，便于用户对设备的使用和开发。

B.1 电机转速（MOT_SPD）

电机转速寄存器（共 2bytes）						
序号	byte1	byte2				
功能	MOT_SPD					

寄存器说明：

- （1）本寄存器用以配置电机转向和电机转速；
 - （2）数据存储采用大端模式；
 - （3）配置转速列表如下：
 - （byte1==0x04）&&（byte2==0xB0）：转速 1200rpm，顺时针旋转；
 - （byte1==0x02）&&（byte2==0x58）：转速 600rpm，顺时针旋转；
 - （byte1==0x01）&&（byte2==0x2C）：转速 300rpm，顺时针旋转；
- 配置其他数据，电机转速皆为 0。

B.2 以太网（ETH）

以太网寄存器（共 26bytes）								
序号	byte1	byte2	byte3	byte4	byte5	byte6	byte7	byte8
功能	LIDAR_IP				DEST_PC_IP			
序号	byte9	byte10	byte11	byte12	byte13	byte14	byte15	byte16
功能	MAC_ADDR						port1	
序号	byte17	byte18	byte19	byte20	byte21	byte22	byte23	byte24
功能	port2		port3		port4		port5	
序号	byte25	byte26						
功能	Port6							

寄存器说明：

- （1）LIDAR_IP 为 LiDAR 的源 IP 地址，占据 4Byte
- （2）DEST_PC_IP 为目的 PC 的 IP 地址，占据 4Byte
- （3）MAC_ADDR 为 LiDAR 的 MAC 地址
- （4）port1~port6 为端口号信息，port1 为 MSOP 包 LiDAR 输出的端口号，port2 为 MSOP 包目的 PC 接收端口号，port3 为 DIFOP 包 LiDAR 输出的本地端口，port4 为 DIFOP 包目的 PC 接收端口号。默认情况建议 port1 和 port2 设置相同，port3 和 port4 设置相同。

B.3 电机锁相相位(MOT_PHASE)

电机锁相寄存器（共 2bytes）						
序号	byte1	byte2				
功能	MOT_PHASE					

寄存器说明：调整电机在整数秒的旋转相位，配合 GPS 的 PPS 脉冲使用，调整值范围 0~360，对应角度 0~360°，存储方式为大端模式，比如：byte1=1、byte2=14，则电机转动相位值为 $1 \times 256 + 14 = 270$ ；

B.4 主板固件版本(TOP_FRM)

TBD

B.5 底板固件版本(BOT_FRM)

TBD

B.6 垂直角校准（COR_PITCH）

俯仰角校准寄存器（共 48bytes）									
序号	byte1	byte2	byte3	byte4	byte5	byte6	byte7	byte8	Byte9
功能	1 通道垂直角度			2 通道垂直角度			3 通道垂直角度		
序号	byte10	Byte11	Byte12	Byte14	Byte14	Byte15	Byte16	Byte17	Byte18
功能	4 通道垂直角度			5 通道垂直角度			6 通道垂直角度		
序号	byte19	byte20	Byte21	Byte22	Byte23	Byte24	Byte25	Byte26	Byte27
功能	7 通道垂直角度			8 通道垂直角度			9 通道垂直角度		
序号	Byte28	byte29	byte30	Byte31	Byte32	Byte33	Byte34	Byte35	Byte36
功能	10 通道垂直角度			11 通道垂直角度			12 通道垂直角度		
序号	Byte37	Byte38	byte39	byte40	Byte41	Byte42	Byte43	Byte44	Byte45
功能	13 通道垂直角度			14 通道垂直角度			15 通道垂直角度		
序号	Byte46	Byte47	Byte48						
功能	16 通道垂直角度								

寄存器说明：

- （1）每个通道的俯仰角校准信息存储采用大端模式；
 - （2）LSB = 0.0001 度；
 - （3）角度值为无符号整数，1~8 通道角度为俯视角角度，9~16 通道角度为仰视角角度；
- 比如 9 通道寄存器值为 byte1 = 0, byte2 = 39, byte3 = 16, 则 9 通道的俯仰角度值为：(0*

$(256^2) + 39 * (256^1) + 16) * 0.0001 = 1$ 度，为仰视角度。

注：目前设备的俯仰角度还未写入到寄存器中，可以从对应设备的包装中的 U 盘中 `configuration_data/angle.csv` 中获取。

B.7 序列号 (SN)

序列号寄存器 (共 6bytes)						
序号	1byte	2byte	3byte	4byte	5byte	6byte
功能	SN					

类似 mac 地址，以 16 进制共 6bytes 数值指示设备序列号。

B.8 上位机驱动兼容性信息 (SOFTWARE_VER)

上位机驱动兼容寄存器 (共 2bytes)						
序号	byte1	byte2				
功能	SOFTWARE_VER					

提供上位机版本兼容信息说明。

B.9 时间 (UTC_TIME)

时间寄存器 (共 8bytes)								
序号	byte1	byte2	byte3	byte4	byte5	byte6	byte7	byte8
功能	year	month	day	hour	min	sec	ms	
序号	byte9	byte10						
功能	us							

寄存器说明：

1) year

reg name: set_year								
序号	bit7	bit6	bit5	bit4	bit3	bit2	bit1	bit0
功能	set_year[7:0]: 数据 0~255 对应 2000~2255 year							

2) month

reg name: set_month								
序号	bit7	bit6	bit5	bit4	bit3	bit2	bit1	bit0
功能	保留	保留	保留	保留	set_month[3:0]: 1~12 month			

3) day

reg name: set_day								
-------------------	--	--	--	--	--	--	--	--

序号	bit7	bit6	bit5	bit4	bit3	bit2	bit1	bit0
功能	保留	保留	保留	set_day[4:0]: 1~31 day				

4) hour

reg name: set_hour								
序号	bit7	bit6	bit5	bit4	bit3	bit2	bit1	bit0
功能	保留	保留	保留	set_hour[4:0]: 0~23 hour				

5) min

reg name: set_min								
序号	bit7	bit6	bit5	bit4	bit3	bit2	bit1	bit0
功能	保留	保留	set_min[5:0]: 0~59 min					

6) sec

reg name: set_sec								
序号	bit7	bit6	bit5	bit4	bit3	bit2	bit1	bit0
功能	保留	保留	set_sec[5:0]: 0~59 sec					

7) ms

reg name: set_ms								
序号	bit15	bit14	bit13	bit12	bit11	bit10	bit9	bit8
功能	保留	保留	保留	保留	保留	保留	ms[9:8]	
序号	bit7	bit6	bit5	bit4	bit3	bit2	bit1	bit0
功能	set_ms[7:0]							

注: set_ms[9:0]值范围: 0~999

8) us

reg name: set_us								
序号	bit15	bit14	bit13	bit12	bit11	bit10	bit9	bit8
功能	保留	保留	保留	保留	保留	保留	us[9:8]	
序号	bit7	bit6	bit5	bit4	bit3	bit2	bit1	bit0
功能	set_us[7:0]							

注: set_us[9:0]值范围: 0~999

B.10 运行状态 (STATUS)

TBD

B.11 故障诊断 (FALT_DIGS)

TBD

B.12 GPSRMC 数据包-ASCII 码数据类型

GPSRMC 数据包位预留了 86 个字节, 根据外接的 GPS 模块输出的 GPSRMC 消息长度自适应完整的存储所接收到的 GPSRMC 消息, 可以以 ASCII 码进行解析查看。

附录 C RSVIEW

在本附录中将展示如何使用 RSVIEW 获取、可视化、保存和回放 RS-LiDAR-16 数据。

对于从 RS-LiDAR-16 得到的原始数据，可以使用一些免费工具去检测，例如 Wireshark 和 tcp-dump。但对于可视化这些数据，使用 RSVIEW 是更为便捷和容易实现的方式。

C.1 软件功能

RSVIEW 提供将 RS-LiDAR-16 数据进行实时可视化的功能。RSVIEW 也能回放保存为 pcap 文件格式的数据，但是还不能支持.pcapng 格式的文件。

RSVIEW 将 RS-LiDAR-16 得到距离测量值显示为一个点。它能够支持多种自定义颜色来显示数据，例如反射率、时间、距离、水平角度和激光线束序号。所显示的数据能够导出保存为 CSV 格式，但是 RSVIEW 目前不支持导出 LAS、XYZ 或者 PLY 格式文件。

RSVIEW 所包含的功能：

- 通过以太网实时显示数据
- 将实时数据记录保存为 PCAP 文件
- 从记录的 PCAP 文件中回放
- 不同类型可视化模式，例如距离、时间、水平角度等等
- 用表格显示点的数据
- 将点云数据导出为 CSV 格式文件
- 测量距离工具
- 将回放数据的连续多帧同时显示
- 显示或者隐藏 RS-LiDAR-16 中个别线束
- 裁剪显示

C.2 安装 RSVIEW

RSVIEW 的安装文件支持 Windows 的 64 位操作系统，安装前不需要安装其他依赖软件。

RS-LiDAR-16 的包装里面的 U 盘中有 RSVIEW 的安装包 **RSVIEW_X.X.X_Setup.exe**。也可以从 Robosense 的官网（<http://www.robosense.ai/web/resource/cn>）上面下载最新版本 RSVIEW 安装包。点击执行并根据安装提示操作即可，安装完后会在桌面生成快捷方式。

C.3 设置网路

在第 5 章中有提到雷达出厂时设定的发送电脑的 IP 地址，因此默认情况下需要设定计算机的静态 IP 的地址为 192.168.1.102,子网掩码为 255.255.255.0。此外还需要确保 RSView 没有被防火墙或第三方安全软件给禁止。

C.4 可视化数据

1. RS-LIDAR-16 接通电源，并用网线和电脑连接。
2. 点击打开 RSView 软件。
3. 点击 **File > Open** 并且选择 **Sensor Stream** (图 C-1)

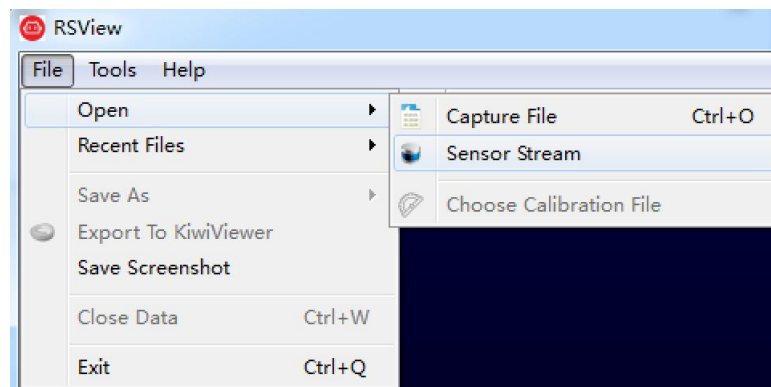


图 C-1 打开 RSView 实时数据显示

4. 在弹出的 **Sensor Configuration** 窗口中，默认包含一个命名为 RSlidar16CorrectionFile 的雷达参数目录，但是请 Add 您购买的雷达对应的参数目录，否则显示的点云图形将会混乱。选择配置文件所在文件夹然后点击 **OK** (图 C-2)。注意配置文件的文件夹路径中不能包含有中文或者中文字符，并且所选择文件夹下需要有三个 CSV 格式文件 (angle.csv, ChannelNum.csv, curves.csv)。您可以在 RS-LiDAR-16 的包装里面的 U 盘里面找到对应的配置文件文件夹 configuration_data。

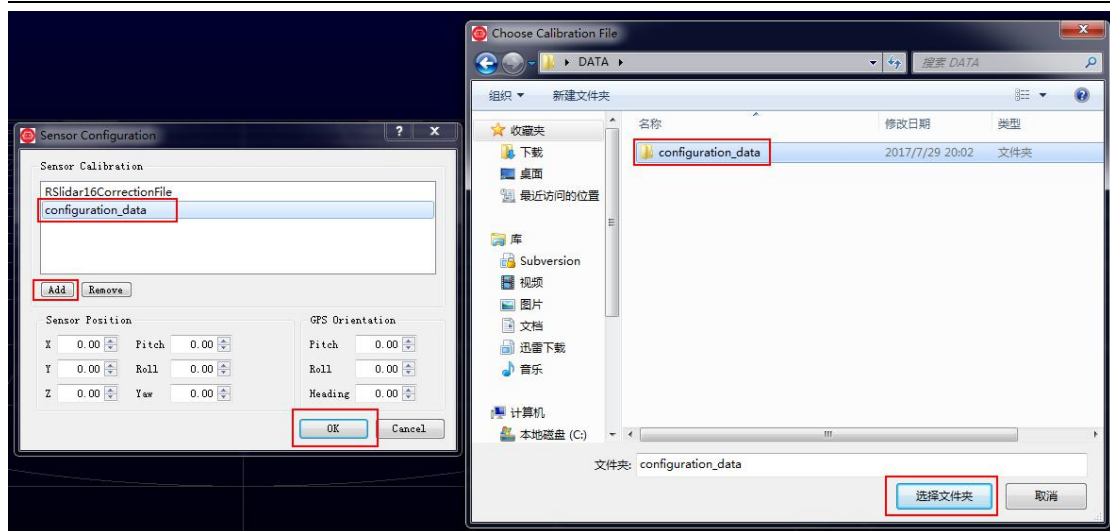


图 C-2 旋转 RS-LIDAR-16 参数配置文件

5. RSView 开始显示实时采集到数据(图 C-3)。可以通过点击 **Play** 按钮暂停，再点击一可以继续显示。

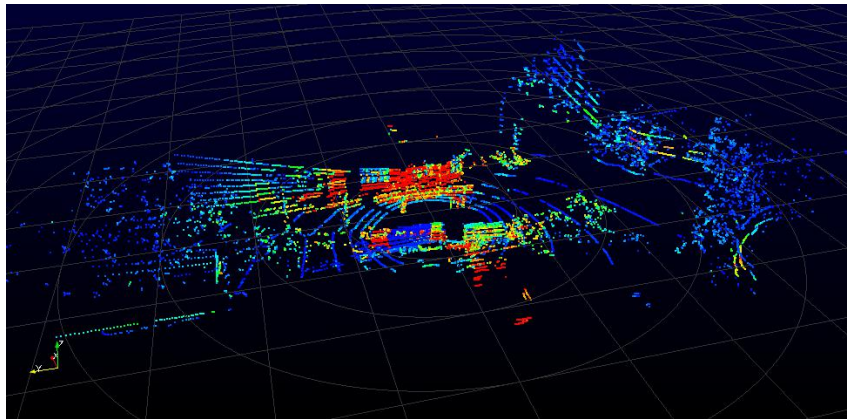


图 C-3

C.5 保存 RS-LIDAR-16 数据为 PCAP 格式

1. 在实时显示数据时点击 **Record** 按钮(图 C-4)，使按钮变为红色。



图 C-4 RSView 保存按钮

2. 在弹出的 **Choose Output File** 对话框中，选择需要保存的路径和保存的文件名后，点击 **Save** 按钮(图 C-5)。RSView 将开始将数据包文件写入目标 pcap 文件中。(注意：RS-LiDAR-16

将会产生大量的数据，随着记录时间变长，目标 pcap 文件将会变大。因此最好将记录文件保存到 HDD 或者 SSD 中，而不是保存到较慢的 USB 设备或者用网络保存)。

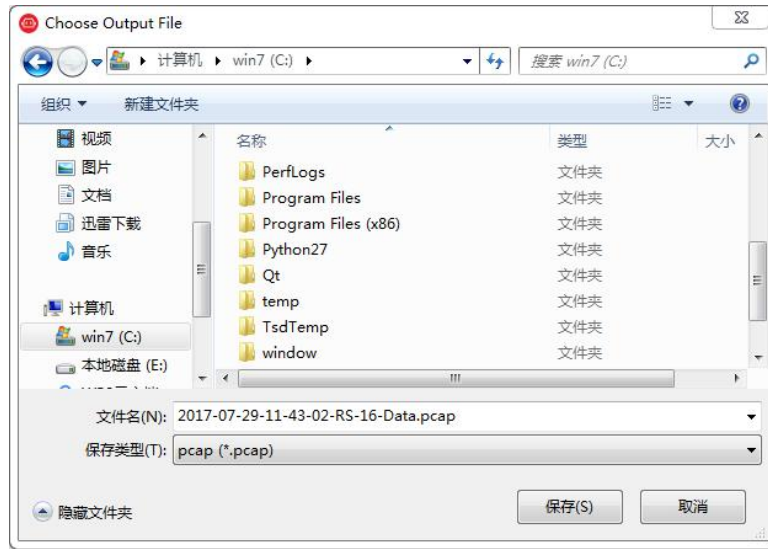


图 C-5 RSView 保存对话框

3. 再次点击 **Record** 按钮停止保存 pcap 数据。

C.6 回放 pcap 数据

可以使用 RSView 对 RS-LiDAR-16 保存的数据 pcap 文件进行回放或者测试。您可以使用 **Play** 按钮去播放或者选择数据中个别帧。也可以用鼠标选择 3D 点云数据中的一部分，然后打开表格进行分析

1. 点击 **File > Open** 并且选择 **Capture File**。

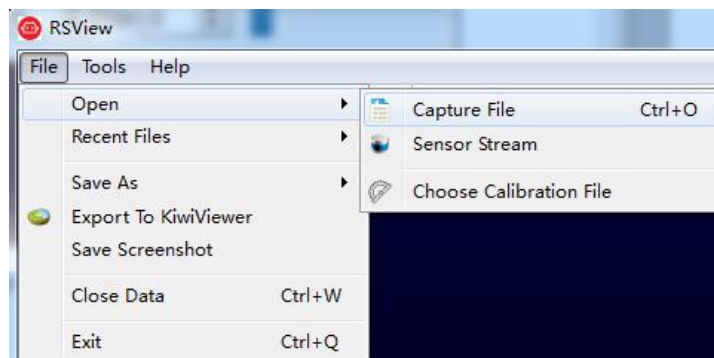


图 C-6 打开 pcap 记录文件

2. 弹出 Open File 对话框，选择一个记录的 pcap 文件并且点击 **Open** 按钮。
3. 弹出 Sensor Configuration 对话框，选择正确的 RS-LiDAR-16 的配置文件并点击 **OK** 按钮。
4. 点击 **Play** 按钮可以播放或者暂停数据。使用 **Scrub** 滑动工具前后滑动可以选择数据中不

同位置的帧，此工具和 **Record** 按钮在同一个工具栏内(图 C-7)

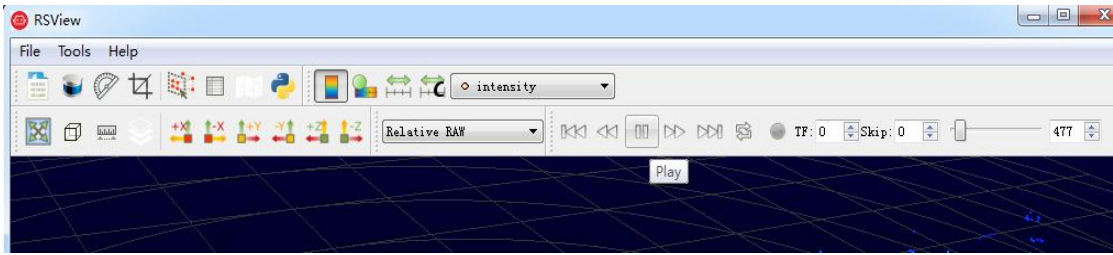


图 C-7 RSView Play 按钮

5. 为了得到更为具体的分析,选择一帧您感兴趣的数据并且点击 **Spreadsheet** 按钮(图 C-8)。

一个侧边栏数据表将会显示在软件中右边，在表中包含了这一帧所有的数据。



图 C-8 RSView 表格工具

6. 可以调整表格每列的宽度，或者排序得到更直观的显示。

Showing	Data	Attribute:	Point Data	Precision:	3	F		
	Point ID	Points_m_XYZ	adjustedtime	azimuth	distance_m	intensity	laser_id	timestamp
0	0	0.003...	12320919.000	3	6.170	1	0	12320919
1	1	0.005...	12320922.000	4	7.600	3	1	12320922
2	2	0.008...	12320925.000	5	9.210	2	2	12320925
3	3	0.012...	12320928.000	6	11.520	1	3	12320928
4	4	0.108...	12320958.000	17	36.690	1	13	12320958
5	5	0.022...	12320969.000	21	6.160	1	0	12320969
6	6	0.029...	12320972.000	22	7.660	3	1	12320972
7	7	0.036...	12320975.000	23	9.230	3	2	12320975
8	8	0.048...	12320978.000	24	11.520	1	3	12320978
9	9	0.222...	12321008.000	35	36.540	2	13	12321008
10	10	0.041...	12321019.000	39	6.170	1	0	12321019
11	11	0.052...	12321022.000	40	7.650	2	1	12321022

图 C-9 RSView 表格显示

7. 点击 Spreadsheet 中的 **Show only selected elements**，可以得到所选择点对应的数据，当然如果没有选择，表格将为空(图 C-10)。

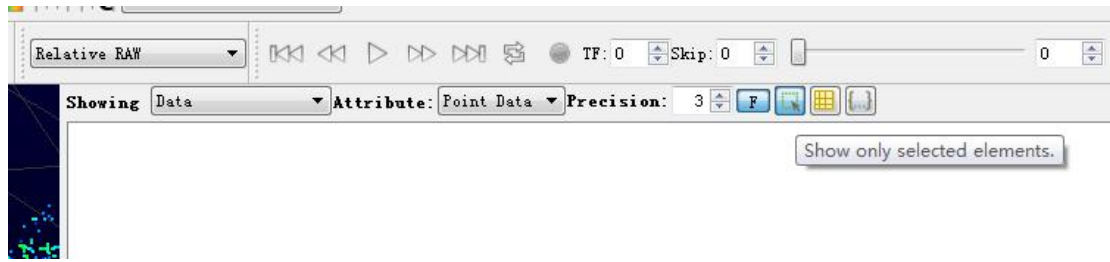


图 C-10 RSView show only elements 工具

8. 点击 **Select All Points** 工具，这使得您的鼠标变成一个数据点选择工具（图 C-11）。

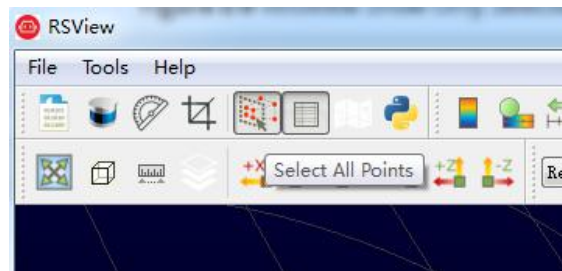


图 C-11 RSView Select All Points 工具

9. 在 3D 数据显示空间中，使用鼠标画一个长方形框住一些数据点，这些点的数据将会在 Spreadsheet 被选择，并且在图中会变成粉红色(图 C-12)。

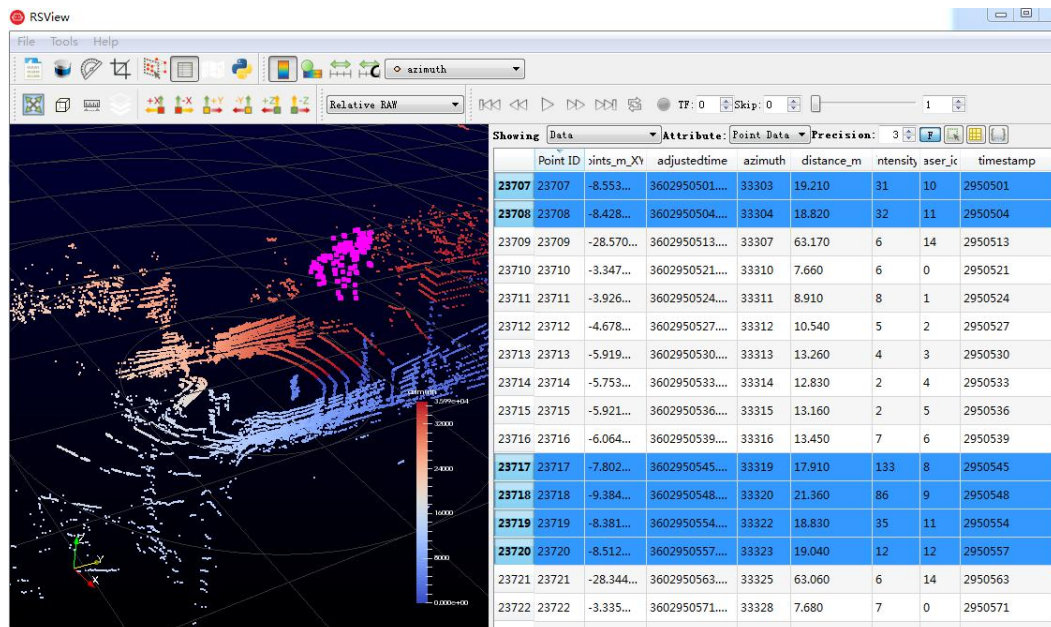


图 C-12 RSView List Selected Points

10. 另外，在任何时候可以通过点击 **File > Save As > Save CSV> Select Frames** 进行保存任意的数据子集。

C.7 RS-LiDAR-16 工厂固件信息配置

RSView 提供了集成了 UCWP 协议的工具可以用来配置 RS-LiDAR-16 工厂固件设定的转速、以太网参数和时间参数。

在配置 RS-LiDAR-16 工厂固件的参数的时候，需要首先保证 RS-LiDAR-16 设备已经正常连接并且可以实时显示数据。点击 **Tools > RS-LiDAR Information**，会弹出配置窗口。点击窗口中 **Get** 按钮，会显示当前 RS-LiDAR-16 内部固件设定的参数。

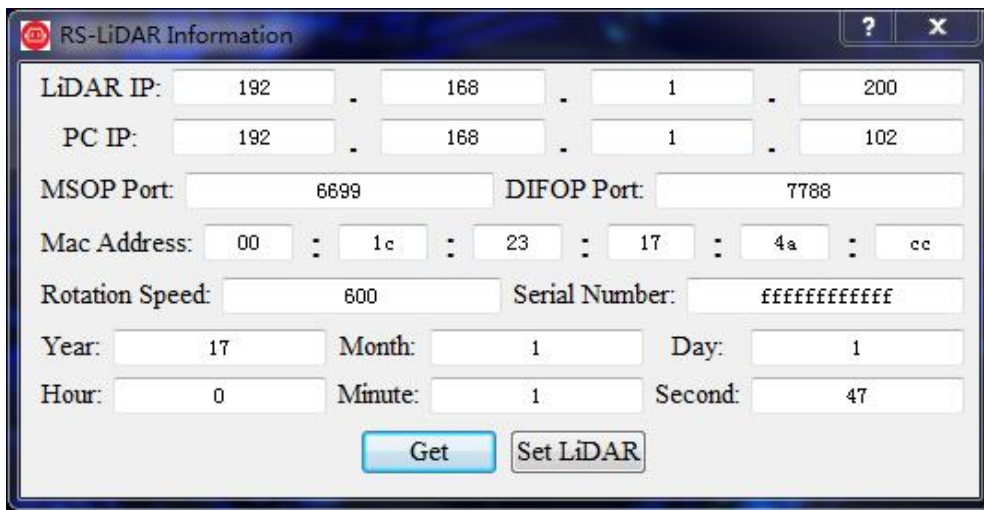


图 C-13 RS-LiDAR Information

我们可以在窗口中修改我们想设定的参数，然后点击 **Set LiDAR**。等待 10 秒后，重新上电启动 RS-LiDAR-16，等待设备连接后，再次打开 RSView 查看 RS-LiDAR Information 确认参数是否被修改成功。

注意：如果修改了 RS-LiDAR-16 工厂固件的 PC Port 参数，重新连接设备的时候需要先根据 C.8 节配置 RSView 的 Data Port。

C.8 配置 RSView Data Port

RS-LiDAR-16 默认的 MSOP 端口号是 6699，默认的 DIFOP 端口号是 7788，如果在 C.7 节中修改了这 2 个参数或用其他方式修改了 RS-LiDAR-16 的端口号，我们则需要重新设定 RSView 获取数据的 Data Port 为修改后的端口号，否则将不会有数据显示。如果不知道 RS-LiDAR-16 的 MSOP 端口和 DIFOP 端口，可以连接设备到电脑后，使用 Wireshark 软件抓包查看 LiDAR 数据包的 Dst Port。

点击 Tools > Data Port, 输入修改后的 RS-LiDAR-16 MSOP Port 和 DIFOP Port, 然后点击 Set Data Port。

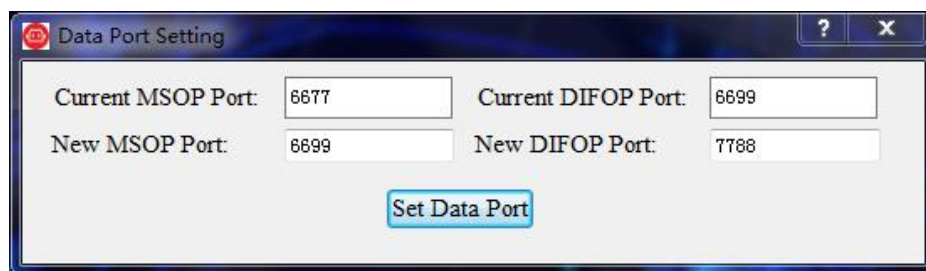


图 C-14 Set Data Port

附录 D RS-LiDAR-16 ROS Package

本附录将说明如何使用 Ubuntu+ROS 来获取和可视化 RS-LiDAR-16 的数据。

D.1 安装软件

1. 下载并安装 Ubuntu 14.04 操作系统。
2. 根据链接 (<http://wiki.ros.org/indigo/Installation/Ubuntu>) 安装并测试 ROS Indigo 基本功能。

D.2 编译 RS-LiDAR-16 ROS Package

1. 创建 ros 工作目录:

```
cd ~  
mkdir -p catkin_ws/src
```

2. 拷贝对应您购买的 RS-LiDAR-16 对应的 ros_rslidar 驱动到 ROS 工作目录~/catkin_ws/src 下面。如果没有 ros_rslidar 驱动, 请联系 RoboSense 获取。

3. 在终端中运行如下命令进行编译:

```
cd ~/catkin_ws  
catkin_make
```

D.3 配置电脑 IP

默认 RS-LiDAR-16 固件情况下, 配置电脑系统的静态 IP 地址为“192.168.1.102”, 子网掩码为“255.255.255.0”, 网关不需要配置。

配置完成后, 可以通过 ifconfig 命令查看静态 IP 是否生效。

D.4 实时显示

1. 将 RS-LiDAR-16 连接网线到电脑, 并且上电, 运行, 等待电脑识别到 LiDAR 设备。
2. 使用 ros_rslidar 包里面提供的 launch 文件运行来启动实时显示数据的节点程序, 该 launch 文件位于 rslidar_pointcloud/launch。打开一个终端运行:

```
cd ~/catkin_ws

source devel/setup.bash

roslaunch rslidar_pointcloud one.launch
```

3. 在另外一个终端中运行：

```
rviz
```

然后设置 Fixed Frame 为 rslidar, 添加 PointCloud2 类型的消息并设置 topic 为 rslidar_points。

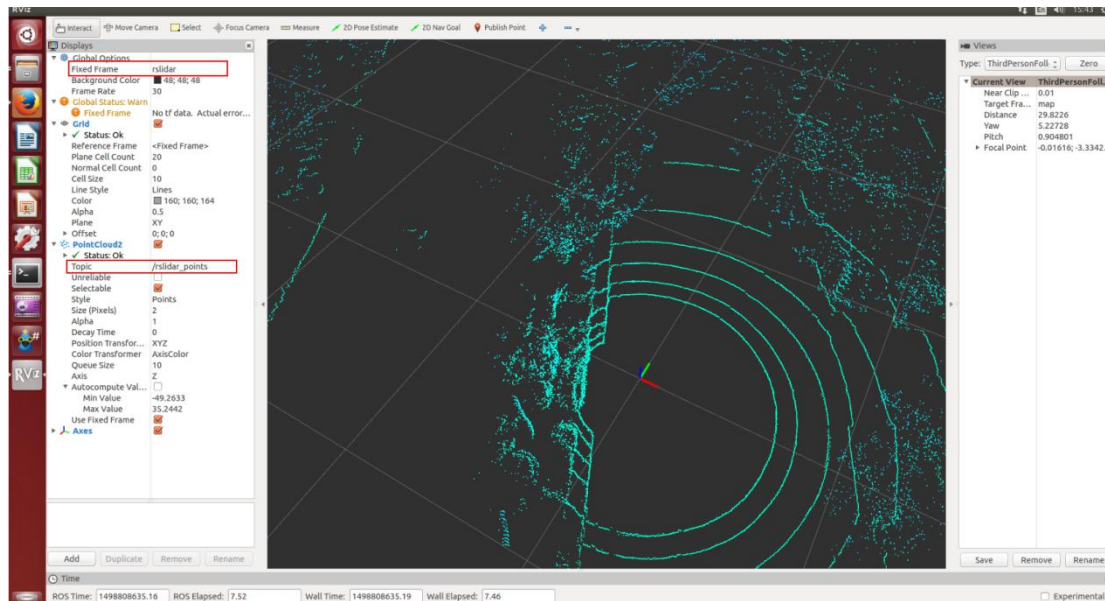


图 D-1 rviz 显示 RS-LiDAR-16 点云数据

D.5 查看离线数据

可以利用 `ros_rslidar` 来将保存的离线 `pcap` 文件解析成点云数据进行显示。

1. 修改 `one.launch` 文件为如下（主要修改标记为红色的那一行）：

```
<launch>

<node name="rslidar_node" pkg="rslidar_driver" type="rslidar_node" output="screen">

  <param name="pcap" value="指向.pcap 的绝对路径"/>

  <!-- param name="device_ip" value="192.168.1.200"/-->

  <!-- Set the Lidar data port on the PC side, default is 6699 -->

  <param name="port" value="6699"/>

</node>
```

```
<node name="cloud_node" pkg="rslidar_pointcloud" type="cloud_node" output="screen" >

  <param name="curves_path" value="/data/curves.csv" />

  <param name="angle_path" value="/data/angle.csv" />

  <param name="channel_path" value="/data/ChannelNum.csv" />

</node>

</launch>
```

2. 打开终端，运行节点程序：

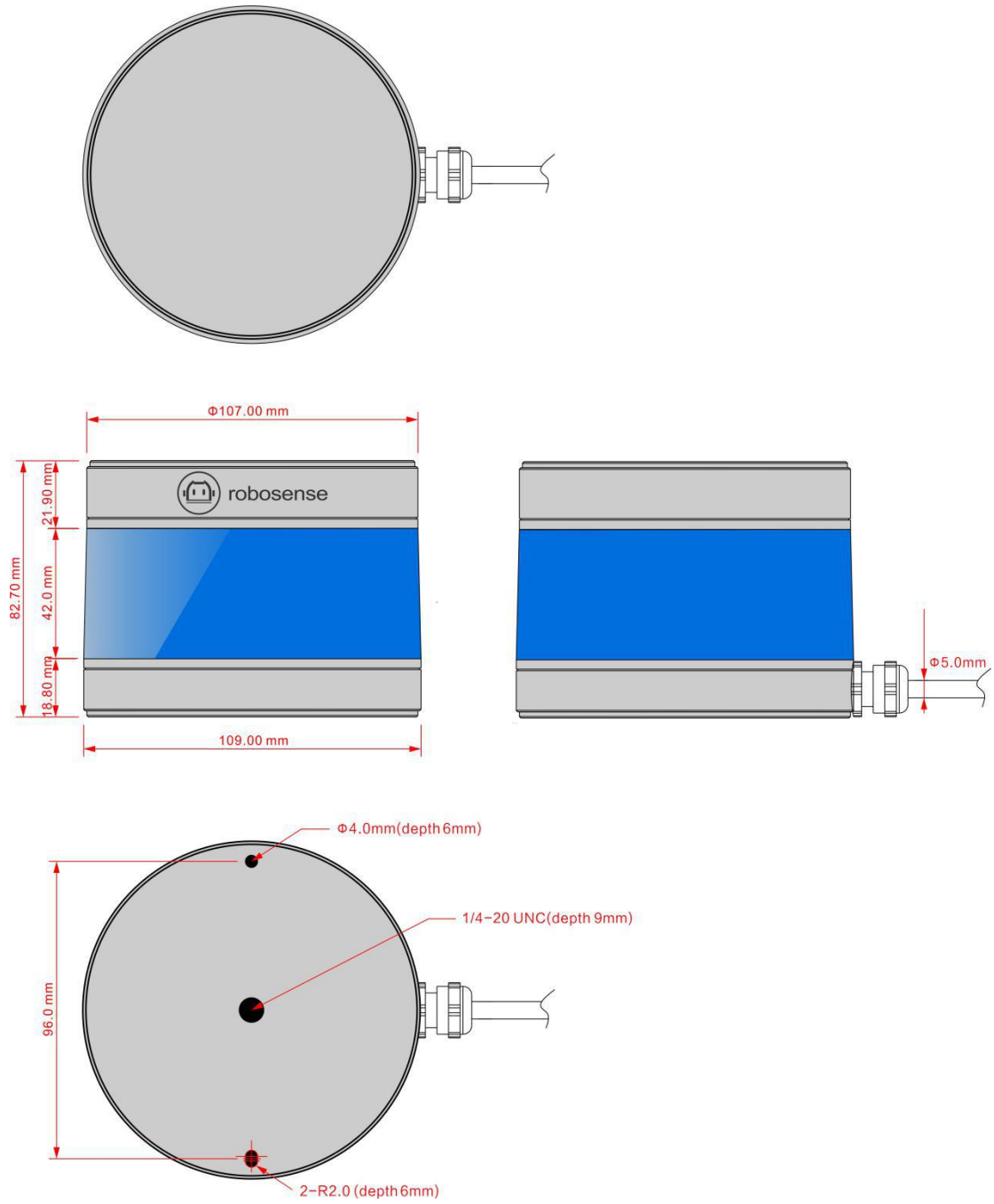
```
cd ~/catkin_ws

source devel/setup.bash

roslaunch rslidar_pointcloud one.launch
```

3. 通查看实时数据第 3 步一样。

附录 E 机械尺寸





400 6325 830

激光雷达 看见大世界
More than what you see

深圳市速腾聚创科技有限公司
Shenzhen Suteng Innovation Technology Co., LTD.

Address: 深圳市南山区桃源街道留仙大道 1213 号众冠红花岭工业南区 1 区速腾科技楼
Robosense Building, Block 1, South of Zhongguan Honghualing Industrial District, No.
1213 Liuxian Avenue, Taoyuan Street, Nanshan District, Shenzhen, China.

Web: www.robosense.ai

Tel: 0755-8632-5830

Email: Service@sz-sti.com